

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problem Mailbox.**

(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 0 840 252 A1

(12)

## DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(43) Date de publication:

06.05.1998 Bulletin 1998/19

(51) Int. Cl.<sup>6</sup>: G06T 5/00, G06T 5/30

(21) Numéro de dépôt: 97203086.0

(22) Date de dépôt: 07.10.1997

(84) Etats contractants désignés:

AT BE CH DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU MC  
NL PT SE

(30) Priorité: 16.10.1996 FR 9612631

(71) Demandeur:

PHILIPS ELECTRONICS N.V.  
5621 BA Eindhoven (NL)(72) Inventeur: Makram-Ebeid, Shérif  
75008 Paris (FR)(74) Mandataire: Lottin, Claudine  
Société Civile S.P.I.D.  
156, Boulevard Haussmann  
75008 Paris (FR)

(54) Procédé de traitement d'image numérique pour l'extraction automatique d'objets en forme de rubans

(57) Procédé de traitement d'une image numérique ( $J_0$ ) pour l'extraction automatique d'objets en forme de rubans, incluant une opération de squelettisation comprenant des étapes pour :

former des images lissées ( $J_i$ ) à plusieurs échelles ( $\sigma_i$ ), et dans chaque image lissée ( $J_i$ ) respectivement :

extraire des bords des objets, extraire des pixels médians potentiels ( $\Omega_{ip}$ ) associés au centre ( $\Omega_i$ ) d'un cercle de rayon ( $R_i$ ) proportionnel ( $k$ ) à l'échelle ( $\sigma_i$ ), tangent à des bords en un couple de pixels distincts ( $E_1$ ,  $E_2$ ), et associés à une mesure de confiance d'alignement du centre ( $\Omega_i$ ) et des pixels du couple, et extraire des pixels médians  $\Omega_{im}$  par une première sélection des pixels médians potentiels de même localisation ayant la mesure de confiance maximale, et par une deuxième sélection des pixels médians potentiels restants ayant localement une intensité maximale selon la direction d'alignement,

et dans l'image numérique ( $J_{MED}$ ) formée des pixels médians extraits, construire des squelettes des objets par un pistage.

Application : Système d'imagerie médicale

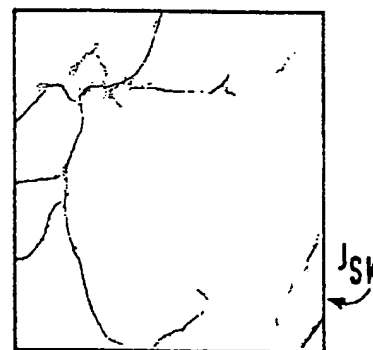


FIG. 11

EP 0 840 252 A1

## Description

L'invention concerne un procédé de traitement d'une image numérique pour l'extraction automatique d'objets substantiellement en forme de rubans représentés sur un fond.

L'invention concerne aussi un dispositif mettant en oeuvre ce procédé, combiné à un système de formation d'images médicales.

L'invention trouve particulièrement son application dans l'industrie de fabrication des dispositifs à rayons X incluant des systèmes de visualisation d'artériogrammes, y compris les dispositifs dotés d'un mode de fonctionnement fluoroscopique.

Un procédé de traitement d'image pour la représentation robuste d'objets est déjà connu de la publication intitulée "Robust Object Representation Through Object-Relevant Use of Scale" par Bryan MORSE, Stephen PIZER et alii, dans "104, SPIE, vol.2167, Image Processing, 1994, pp.104-115".

Cette publication décrit un procédé de segmentation d'image pour séparer des objets et les représenter dans une forme appropriée à leur suivi (identification, tracking). Le but du procédé est de réussir une telle représentation en s'affranchissant des détériorations de l'image dues au bruit, au changement de grandissement sans changement de résolution, au flou etc..

Cette publication définit un premier concept appelé "CORE" qui est le lieu des points situés au milieu de l'objet tel que mesuré à des échelles proportionnelles à la largeur dudit objet.

Un point est dit situé au milieu, ou encore sur une ligne médiane de l'objet, s'il répond à deux conditions. La première condition est qu'il faut qu'il existe au moins deux points de bord situés à une distance  $r$  (appelée demi-largeur) ou bien rayon de ce point médian. La seconde condition est que la direction de ladite demi-largeur  $r$  doit être normale auxdits bords.

Cette publication définit un second concept pour la mise en oeuvre du procédé, qui est que l'échelle de mesure, définie par un paramètre  $\sigma$ , doit être proportionnelle à la demi-largeur  $r$ .

Dans la publication citée, le concept "CORE" ne représente pas des objets à une seule échelle d'un bout à l'autre d'une image, et même, ne représente pas un objet donné à une seule échelle à l'intérieur de l'objet lui-même. Le concept "CORE" représente un objet simultanément dans une fourchette d'échelles formant des courbes séparées à l'intérieur d'un espace d'échelles.

Les étapes de ce procédé de segmentation nécessitent d'abord le calcul des éléments appelés "CORE" par des sous-étapes pour :

- 1/ lisser l'image à plusieurs échelles pour construire un espace d'échelles qui décrit l'image à des multiples résolutions,
- 2/ évaluer à chaque échelle des nuages de points

de bords potentiels, qui forment un premier ensemble flou (fuzzy) appelé "boundariness" et qui sont calculés au moyen d'opérateurs appropriés,

3/ évaluer des nuages de points médians, qui forment un second ensemble flou (fuzzy) appelé "medialness", qui sont définis par l'association de tous les points de bord potentiels, et qui sont calculés selon les deux conditions décrites plus haut, dans l'espace multirésolution,

4/ trouver des arêtes (ridges) dans l'ensemble flou appelé "medialness", qui sont des maxima d'intensité de ce second ensemble flou.

Le procédé décrit dans le document cité impose de localiser la, ou les lignes centrales d'un objet dans une image numérique en utilisant des nuages de points de bords conduisant à des nuages de points médians pour garder la notion d'ensemble flou le plus longtemps possible, dans un espace multirésolution, impliquant, pour chaque calcul, deux variables d'espace qui sont les coordonnées du point courant dans l'image, une variable  $\sigma$  qui est le noyau des filtres de lissage multirésolution et qui est proportionnelle à un rayon  $r$  à trouver, et une variable d'intensité liée audit point courant. Ces calculs doivent donc être menés à bien sur un nombre de points extrêmement élevé, le tout dans une géométrie non Euclidienne. Ce procédé n'est pas spécialement appliqué à réaliser la segmentation d'une image représentant des objets d'une forme particulière prédéterminée.

Un but de la présente invention est de fournir un procédé de traitement d'image numérique qui résout le problème d'extraire, et non de segmenter, de manière automatique, des objets substantiellement en forme de rubans représentés sur un fond dans une image numérique, en mettant en oeuvre des étapes simples sur un petit nombre de pixels, menées à bien dans une géométrie Euclidienne, et peu consommatrices de temps de calcul.

Ce but est atteint par un tel procédé comprenant des étapes pour :

- 1) former, à partir de l'image numérique, des images lissées à plusieurs échelles, et dans chaque image lissée respectivement :
- 2) extraire des pixels de bord des objets,
- 3) extraire des pixels médians potentiels associés à une localisation d'un centre de cercle de rayon lié à l'échelle par une constante de proportionnalité  $k$ , tangent à des bords en un couple de pixels de bord distincts, et associés à une mesure de confiance que le centre du cercle et les pixels de bord du couple sont substantiellement en alignement,
- 4) extraire des pixels médians par une première sélection des pixels médians potentiels extraits des différentes images lissées, qui ont la mesure de confiance maximale pour une même localisation, et par une deuxième sélection des pixels médians

potentiels restants qui ont localement une intensité maximale substantiellement selon la direction d'alignement, et dans l'image numérique formée des pixels médians extraits,

5) pister des pixels médians extraits pour construire des squelettes des objets.

Le procédé selon l'invention présente de nombreux avantages. Dans ce procédé, les calculs sont effectués dans des images planes, traitées une par une. Ces calculs sont simples et le temps de calcul est court. Ce procédé peut être appliqué à l'extraction et à l'identification des vaisseaux dans des artériogrammes complexes, à la caractérisation des sténoses ou des anévrismes dans des artériogrammes, à l'élimination d'objets ayant une géométrie connue également en forme de rubans de largeurs différentes de celles des vaisseaux, tels que les côtes qui sont gênantes dans l'examen d'artériogrammes des poumons pour la détection de l'emphysème.

Ce procédé, et un dispositif mettant en oeuvre le procédé, sont décrits ci-après dans des exemples de réalisation illustrés par les figures schématiques annexées, dont :

- la FIG.1A représente une image numérique originale  $J_{OO}$ ,
- la FIG.1B est une image  $J_O$  filtrée,
- les FIG.1C à 1H sont des images  $J(\sigma_i)$  lissées à une même échelle  $\sigma_i$ , et parmi ces Figs,
  - la FIG.1C est une image numérique  $J_{IBG}$  d'estimation du fond,
  - la FIG.1D est une image  $J_i$  numérique dont le fond est extrait,
  - la FIG.1E est une carte  $K_i$  binaire des pixels de bord,
  - la FIG.1F est une image  $J_{IMED}$  numérique des pixels médians,
  - la FIG.1G est une image numérique  $J_{ISO}$  des pixels médians sélectionnés par la sélection isotrope,
  - la FIG.1H est une image numérique  $J_{LAT}$  des pixels médians sélectionnés par la sélection anisotrope ou latérale,
- la FIG.1I est une image numérique  $J_{SK}$  des pixels médians chaînés par pistage pour former le squelette des objets,
- la FIG.1J est une image numérique reconstruite  $J_R$  à l'échelle de l'image d'origine par intégration des surfaces des cercles associés aux pixels médians.
- la FIG.2 représente les étapes du procédé sous forme de blocs fonctionnels,
- les FIG.3A et 3B illustrent une étape d'extraction du fond à une échelle donnée  $\sigma_i$  et selon différentes orientations ;

- la FIG.4 illustre l'étape d'extraction des bords à une échelle donnée  $\sigma_i$  ;
- la FIG.5A illustre dans l'étape de recherche des pixels médians potentiels à une échelle donnée  $\sigma_i$ , la génération d'un cercle de rayons  $R_i$  ;
- la FIG.5B illustre l'extraction d'un premier pixel médian potentiel à une localisation donnée associé à un premier couple de pixels de bord et la FIG.5C illustre l'extraction d'un second pixel médian potentiel à la même localisation, associé à un second couple de pixels de bord pour effectuer une sous-étape de sélection isotrope ;
- la FIG.5D illustre la sous-étape de sélection latérale des pixels médians potentiels pour fournir les pixels médians ;
- la FIG.6 illustre l'étape de pistage des pixels médians pour fournir les pixels du squelette ;
- la FIG.7 illustre l'étape d'étude des variations des rayons d'un objet le long du squelette de cet objet ;
- la FIG.8 qui montre un dispositif médical à rayons X de formation d'images numériques.

## PROCEDE

Les figures sont décrites ci-après en détail en relation avec les différentes étapes d'un procédé de traitement d'une image numérique, comprenant la représentation d'objets en forme de rubans contrastant sur un fond. Ces étapes effectuent une squelettisation des objets de l'image, pour fournir de manière automatique les pixels appartenant aux lignes médianes des objets et pour finalement reconstruire une image numérique où les objets ont un niveau d'intensité contrastant plus vigoureusement vis-à-vis du fond, appelé niveau d'intensité rehaussé.

Telle que représentée sur la FIG.1A dans l'application envisagée à titre d'exemple, l'image numérique d'origine  $J_{OO}$  est un artériogramme. Dans cet artériogramme, il existe des vaisseaux de diamètres très différents représentés par des rubans ici sombres sur un fond non uniforme. Les vaisseaux de fins diamètres sont en particulier difficiles à discerner.

Telle que représentée sur la FIG.1J, après le déroulement du procédé de segmentation, l'image  $J_R$  est encore numérique et comprend exclusivement le système artériel de l'artériogramme de la figure 1A, représenté avec un niveau d'intensité rehaussé contrastant sur un fond uniforme.

En référence avec la FIG.2, qui illustre le procédé sous forme de blocs fonctionnels, le procédé de traitement d'image comprend de préférence la suite d'étape décrite ci-après :

### 1/ Acquisition (100) d'une image numérique $J_{OO}$

Telle que représentée sur la FIG.1A, l'image numérique est acquise par des moyens 100 de formation d'images numériques, sous la forme d'une matrice bidi-

mensionnelle  $J_{00}$  de pixels ayant des niveaux d'intensité numérisés. L'image acquise  $J_{00}$  représente, dans cet exemple, un artériogramme et les vaisseaux formant des rubans sombres sur un fond plus clair.

L'image acquise est alors soumise à un filtrage 110 qui rehausse l'intensité par exemple par une méthode de tabulation (Look-up Table) classique, pour fournir une image numérique  $J_0$  représentée à titre d'exemple sur la FIG.1B.

## 2/ Filtrage multirésolution (10.1-10.N)

L'image filtrée  $J_0$  est soumise à une série de N filtres passe-bas 10.1 à 10.N ayant pour noyaux des fonctions gaussiennes isotropes d'écart-types  $\sigma_1$  à  $\sigma_N$  différents qui déterminent les résolutions correspondantes des N images  $J'_1$  à  $J'_N$  lissées obtenues par ce filtrage. Le nombre N est par exemple tel que  $2 \leq N \leq 100$ , et l'indice i est tel que  $1 \leq i \leq N$ . De préférence  $N = 10$ . Dans l'exemple où  $N = 10$ , le filtrage multirésolution est effectué en passant sur l'image  $J_0$ , dix filtres gaussiens 10.1 à 10.10 ayant respectivement des noyaux caractérisés par des écarts-type  $\sigma_1$  à  $\sigma_{10}$ , qui fournissent dix images numériques  $J'_1$  à  $J'_{10}$  lissées à dix résolutions différentes. Les écarts-types  $\sigma_i$  sont désignés par le terme "échelle  $\sigma_i$ " et les images correspondantes par  $J'_i$ .

Dans chacune des images de la série, on étudie un type de vaisseau, et un seul, caractérisé par sa demi-largeur appelée  $R_i$  telle que :  $R_i > \sigma_i$ . On étudie par exemple des vaisseaux de demi-largeur  $R_i = k \cdot \sigma_i$  où k est une constante. De préférence  $k = 3$ , d'où  $R_i = 3 \cdot \sigma_i$ . Le coefficient k et l'échelle  $\sigma_i$  définissent donc le type de vaisseau que l'on cherche à détecter dans chacune des images  $J'_i$  de la série. Le nombre et la valeur des échelles  $\sigma_i$  doivent être choisis soigneusement afin de permettre la détection de tous les vaisseaux depuis les vaisseaux très fins jusqu'au vaisseaux très larges, ou autres objets en forme de rubans.

## 3/ Extraction du fond

Une étape 20.1 à 20.N d'extraction du fond est réalisée respectivement sur chacune des images lissées  $J'_i$  à l'échelle  $\sigma_i$ , pour éliminer les éléments étrangers au système artériel à chaque résolution.

La FIG.3A représente un profil d'intensité I le long d'une ligne L1 de pixels qui intersecte un vaisseau Va dans l'image lissée  $J'_i$ . Ce profil d'intensité montre une partie Va1 à variations d'intensité lentes correspondant au fond, et une partie Va2 formant un dôme d'intensité correspondant au vaisseau. L'extraction du fond comprend le passage sur l'image lissée  $J'_i$  d'un filtre 20.i centré sur un pixel courant  $P(x,y)$  de la ligne L1, et effectuant une moyenne entre une intensité  $I_A$  d'un pixel A situé à une distance donnée  $D_i$  à gauche du pixel courant  $P(x,y)$  et une intensité  $I_B$  d'un pixel B situé à la même distance  $D_i$  à droite du pixel courant  $P(x,y)$  sur la

ligne L1. L'intensité moyenne calculée est attribuée au pixel courant  $P(x,y)$ .

Par le passage de ce filtre 20.i, le dôme d'intensité Va2 dû au vaisseau est éliminé, et une partie Va3 de niveau d'intensité est estimée pour constituer le fond à l'emplacement du vaisseau.

Cette étape de filtrage 20.i est effectuée en adoptant, à l'échelle  $\sigma_i$ , une valeur de distance  $D_i$  telle que :  $D_i > R_i = k \cdot \sigma_i$  ; par exemple  $D_i > 3 \cdot \sigma_i$ .

En référence à la FIG.3B qui représente schématiquement des vaisseaux 2Va et 2Vb dans l'image lissée  $J'_i$ , l'étape de filtrage 20.i est effectuée selon une pluralité P de directions L1 à LP régulièrement réparties dans le plan de l'image  $J'_i$  de  $\pi/P$  en  $\pi/P$ . De préférence,  $P = 8$  et on effectue le filtrage 20.i selon 8 directions espacées angulairement régulièrement de  $\pi/8$  en  $\pi/8$ .

En chaque pixel courant  $P(x,y)$ , la valeur d'intensité du fond est ensuite estimée comme la valeur la plus faible de toutes les valeurs estimées en faisant varier l'orientation L1 à LP, à l'échelle  $\sigma_i$  donnée. Par cette opération de filtrage 20.i, une image estimée du fond  $J_{BG}$  est obtenue pour chaque échelle  $\sigma_i$ , comme par exemple représentée sur la FIG.1C.

Puis, comme par exemple représentée sur la FIG.1D, une image  $J_i$  est formée en attribuant aux pixels des données d'intensités calculées en soustrayant, par une étape de soustraction 30.i, les valeurs d'intensité estimées pour le fond et prélevées dans l'image  $J_{BG}$ , des données d'intensité de l'image lissée correspondante  $J'_i$ .

On obtient alors N images dont le fond a été extrait, notées  $J_i$ , aux diverses échelles  $\sigma_i$ .

Ce procédé d'extraction du fond est très avantageux parce qu'il ne crée pas de défauts, d'erreurs ou d'imprécision dans les régions de superposition des vaisseaux, et parce qu'il n'est pas gourmand en temps de calcul.

## 4/ Extraction des bords des objets dans la série d'images $J_i$

Une étape 40.i est menée à bien pour extraire les bords des vaisseaux ayant des rayons  $R_i$  étudiés dans chaque image  $J_i$  à une échelle donnée  $\sigma_i$ , incluant une détermination des gradients d'intensité au moyen du calcul des dérivées d'ordre 1 de la fonction d'intensité dans l'image  $J_i$ , selon des axes de balayage perpendiculaires notés  $x'x$  et  $y'y$ , en chaque pixel courant  $P(x,y)$  à traiter.

De préférence, le gradient d'intensité est obtenu par le passage, selon des directions parallèles aux axes  $x'x$  et  $y'y$ , de filtres orientés connus sous le nom de "Sobel" et notés ci-après  $Sovel_x$  selon l'axe  $x'x$  et  $Sovel_y$  selon l'axe  $y'y$ . La mise en oeuvre des filtres de Sobel est décrite dans un ouvrage d'enseignement général intitulé "Computer Vision" par Dana H. Ballard et Christopher M. Brown, publié chez PRENTICE-HALL, Inc., Englewood, Cliffs, New Jersey, US, 07632 p.77, 1.6-17

en relation avec la FIG.3.10C.

Comme illustré par la FIG.4, par l'application des filtres  $S_{ovel_x}$  et  $S_{ovel_y}$ , on obtient des composantes  $\vec{G}_x$  et  $\vec{G}_y$  selon les axes  $x'x$  et  $y'y$ , du vecteur gradient d'intensité  $\vec{G}$  au pixel courant  $P(x,y)$ . Le calcul du rapport de ces composantes  $\vec{G}_x$  et  $\vec{G}_y$  fournit la valeur de la tangente d'un angle  $\varphi$  que fait ce vecteur gradient  $\vec{G}$  par exemple avec l'axe  $x'x$  pris comme référence. Par le calcul de la somme des projections des composantes  $\vec{G}_x$  et  $\vec{G}_y$  sur la direction  $\varphi$ , on déduit également le module  $\|\vec{G}\|$ , au signe près, de ce vecteur gradient. On définit ainsi, en chaque pixel courant, le vecteur gradient par son angle d'orientation  $\varphi$  et son module  $\|\vec{G}\|$ .

L'angle  $\varphi$  est ensuite discrétisé avec un pas  $\pi/M$  où  $M$  est une constante. Par exemple, la constante  $M$  est choisie égale à 8 et le pas d'angle à  $\pi/8$ . L'angle associé au module du gradient  $\|\vec{G}\|$  est alors non plus  $\varphi$ , mais un angle  $\Theta_j$  qui est l'angle discret choisi le plus proche de  $\varphi$ . Dans le cas d'un pas d'angle  $\pi/8$ , l'angle  $\Theta_j$  associé au gradient prend les valeurs :  $\Theta_1 = 0$  ;  $\Theta_2 = \pi/8$  ;  $\Theta_3 = \pi/4$  ;  $\Theta_4 = 3\pi/8$  ;  $\Theta_5 = \pi/2$  ;  $\Theta_6 = 5\pi/8$  ;  $\Theta_7 = 3\pi/4$  ;  $\Theta_8 = 7\pi/8$ .

L'extraction des bords dans une image  $J_i$  à une échelle donnée  $\sigma_i$  comprend ensuite l'élimination des gradients non extrémaux. Cette opération est réalisée en balayant l'image traitée  $J_i$  selon une pluralité  $Q$  de directions régulièrement réparties dans le plan de l'image  $J_i$ , de  $\pi/Q$  en  $\pi/Q$ .

Dans un exemple, on choisit  $Q = 8$ . Dans ce cas, les directions de balayage correspondent aux angles discrets  $\Theta_1$  à  $\Theta_8$ . Les pixels courants montrant un gradient maximal par rapport à leurs voisins sur chaque direction donnée, sont sélectionnés comme pixels de bord, et leur intensité est mise à zéro, tandis que l'intensité des pixels montrant un gradient non maximal est mise à 1, ou l'inverse.

Dans un autre exemple, on choisit  $Q = 4$ . Par exemple, les directions de balayage correspondent aux angles discrets  $\Theta_1$ ,  $\Theta_3$ ,  $\Theta_5$ ,  $\Theta_7$ . Dans ce cas, lors du balayage, les gradients ayant des angles  $\Theta_2$  et  $\Theta_8$  sont projetés sur la direction  $\Theta_1$ , tandis que les gradients ayant des angles  $\Theta_4$  et  $\Theta_6$  sont projetés sur la direction  $\Theta_5$ . Les pixels courants montrant un gradient maximal sont sélectionnés et extraits comme décrit plus haut.

D'autres méthodes de balayage sont possibles selon un petit nombre d'axes régulièrement angulairement répartis dans le plan de l'image. Lors du balayage, les gradients sont projetés sur celle de ces directions la plus proche de son orientation calculée  $\Theta_1$  à  $\Theta_M$  et les pixels correspondants aux valeurs maximales de projections des gradients sont sélectionnés comme pixels de bords.

Une image binaire  $K_i$ , appelée carte des pixels de bords est construite à partir de ces données, à chaque échelle  $\sigma_i$ , comme par exemple montré sur la FIG.1E.

## 5- Extraction de pixels médians potentiels

### 5.1 Localisation de pixels médians potentiels

Chaque pixel de bord est muni de caractéristiques qui sont :

ses coordonnées  $x,y$  dans l'image  $K_i$   
et une direction  $\Theta_j$  parmi  $\Theta_1$  à  $\Theta_M$ .

La direction  $\Theta_j$  est celle du vecteur gradient avec une imprécision inférieure à  $\pi/M$ . Dans l'exemple décrit, la direction  $\Theta_j$  est celle du vecteur gradient avec une imprécision inférieure à  $\pi/8$  ; l'angle  $\varphi$  du vecteur gradient est dans une fourchette de  $\pm \pi/8$  centrée sur la direction discrète  $\Theta_j$ .

Ces caractéristiques sont utilisées pour effectuer, dans chacune des images numériques  $J_i$ , dans une étape 50.i, une localisation de pixels médians potentiels, c'est-à-dire de pixels situés substantiellement à égal distance des bords des objets en forme de ruban, ou de vaisseaux.

A cet effet, dans l'étape 50.i, dans chaque image  $J_i$  en référence à la FIG.5A, on génère d'abord un cercle, noté  $C_i$ , ayant un centre  $\Omega_i$ , un rayon de valeur  $R_i$  liée à l'échelle  $\sigma_i$  comme décrit précédemment, et formé de pixels  $P_j$ ,  $P'_j$  disposés à partir du centre  $\Omega_i$  à une distance substantiellement égale à  $R_i$ , sur des rayons orientés de manière discrète selon les directions discrètes  $\Theta_j$  des gradients d'intensité déterminées plus haut. Puis, on balaye chaque image  $J_i$  de manière conventionnelle, par exemple selon l'axe  $x'x$ , et, en référence à la FIG.5B, on applique en chaque pixel courant  $P(x,y)$  de localisation  $x,y$ , le centre  $\Omega_i$  du cercle généré comme ci-dessus. On cherche s'il existe au moins un pixel  $E_1$  de bord substantiellement en coïncidence avec un pixel  $P_j$ ,  $P'_j$  de cercle  $C_i$  sur un rayon dans une des directions discrètes  $\Theta_j$ , et si la direction discrète d'orientation du gradient d'intensité  $\vec{G}_{E_1}$  associée à ce pixel de bord  $E_1$  coïncide substantiellement avec la direction  $\Theta_j$  de ce rayon. Un tel pixel de bord  $E_1$  est alors situé sur un premier rayon de tangence d'un bord  $B_1$  incluant le pixel  $E_1$  vis-à-vis du cercle de centre  $\Omega_i$  localisé en  $x,y$  et de rayon  $R_i$ .

Si un tel premier pixel de bord  $E_1$  est trouvé, on cherche dans les mêmes conditions s'il existe un deuxième pixel  $E_1$  de bord, distinct du premier, substantiellement en coïncidence avec un autre pixel du cercle  $C_i$  sur un rayon dans une autre des directions discrètes  $\Theta_j$  et si la direction discrète d'orientation du gradient d'intensité  $\vec{G}_{E_2}$  associée à ce pixel de bord  $E_2$  coïncide avec la direction de ce rayon. Un tel deuxième pixel  $E_2$  de bord est alors situé sur un second rayon de tangence d'un bord  $B_2$  incluant le pixel  $E_2$  vis-à-vis du cercle de centre  $\Omega_i$  localisé en  $x,y$  et de rayon  $R_i$ .

Les pixels de bord  $E_1$  et  $E_2$  sont appariés si ces conditions sont réunies et si en outre les vecteurs gradients, soit pointent tous deux vers le centre  $\Omega_i$ , soit en

sens opposé, selon que l'image  $J_i$  à traiter est formée d'objets sombres sur fond clair ou l'inverse. Dans ces conditions, il existe un cercle  $C_i$  de rayon  $R_i$  substantiellement tangent à un premier bord  $B_1$  et à un second bord  $B_2$  respectivement en  $E_1$  et  $E_2$ .

On peut ainsi définir dans la même image  $J_i$ , ou dans différentes images  $J_i$  à différentes échelles  $\sigma_i$ , plusieurs couples de pixels  $E_1, E_2$  de bord correspondant à une localisation donnée  $x, y$ . Les centres  $\Omega_i$  associés à ces différents couples sont appelés pixels médians potentiels  $\Omega_{ip}$ .

## 5.2 - Mesure de confiance

Dans l'étape 50.i, en outre, à chaque pixel médian potentiel  $\Omega_{ip}$  on associe une mesure de confiance d'être substantiellement dans l'alignement des pixels du couple  $E_1, E_2$ .

A cet effet, en référence aux FIG.5B et FIG.5C, on définit l'angle formé entre les directions discrétisées  $\Theta_{E1}, \Theta_{E2}$  des gradients d'intensité associés aux pixels du couple  $E_1, E_2$ , et on définit une direction discrète privilégiée  $\psi_h$ , associée au pixel médian potentiel  $\Omega_{ip}$  qui est celle de la bissectrice de cet angle, et qui détermine une mesure du demi-angle  $\Delta\psi$  entre les directions discrétisées  $\Theta_{E1}, \Theta_{E2}$ . L'indice  $h$  est une constante de discrétisation liée à  $j$ . La mesure de confiance associée à un pixel médian potentiel  $\Omega_{ip}$  est donnée par le produit de la plus petite des deux valeurs de gradient d'intensité, relatives respectivement aux pixels du couple  $E_1, E_2$ , par la valeur du sinus du demi-angle  $\Delta\psi$ . Cette mesure de confiance est d'autant plus grande que le sinus du demi-angle  $\Delta\psi$  est proche de 1, donc que le demi-angle  $\Delta\psi$  est proche de  $\pi/2$ , correspondant au cas où le pixel médian potentiel est proche de l'alignement avec les pixels du couple  $E_1, E_2$ , comme illustré par la FIG.5C.

Les données relatives à la localisation des pixels médians potentiels  $\Omega_{ip}$  et aux mesures de confiance associées sont alors extraites et stockées. Chacun des pixels  $\Omega_{ip}$  correspondants est un candidat pour former les pixels médians des objets. Les meilleurs candidats doivent être sélectionnés. Une image numérique  $J_p$  à l'échelle de départ de l'image  $J_0$ , formée des pixels médians potentiels  $\Omega_{ip}$  est illustrée par la FIG.1F.

## 6 - Extraction des pixels médians

### 6.1 : Sélection isotrope

A une même localisation donnée  $x, y$ , on examine dans une étape 60i s'il existe dans une même image  $J_i$  ou dans différentes images  $J_i$ , à différentes échelles, plusieurs pixels médians potentiels associés à des couples de pixels de bord différents  $E_1, E_2$  et associés à des mesures de confiance différentes. Dans ce cas, une première sélection appelée isotrope est opérée pour conserver le meilleur candidat. Cette sélection

consiste à déterminer celui des pixels médians potentiels ayant cette localisation  $x, y$  dans une image  $J_i$  qui a en outre la mesure de confiance maximale, et à éliminer les autres pixels médians potentiels de même localisation dans la même image  $J_i$ . Par ailleurs, on peut sélectionner un pixel médian potentiel ayant une mesure de confiance maximale vis-à-vis de pixels médians potentiels de même localisation  $x, y$ , mais extraits d'images  $J_1$  à  $J_M$  différentes. Dans ce cas, on favorise la détection d'objets ayant un diamètre différent de  $2R_i$ , c'est-à-dire plus petit ou plus grand, ce qui est d'un grand intérêt en cas de croisement d'objets. Les pixels médians potentiels restants forment une image numérique  $J_{ISO}$  telle que représentée sur la FIG.1G.

### 6.2 : Sélection anisotrope

Ces pixels médians potentiels restants, du fait de leur mesure de confiance maximale, sont substantiellement dans l'alignement des pixels du couple associé  $E_1, E_2$ .

Les pixels médians potentiels restants ont des localisations différentes. On effectue alors dans une étape 70, une seconde sélection, appelée anisotrope. A cet effet, l'image est balayée selon une droite perpendiculaire à la direction privilégiée  $\psi_h$ . Un pixel médian potentiel  $\Omega_{ip}$  est sélectionné comme pixel médian  $\Omega_{im}$  si son intensité est maximale vis-à-vis de ses voisins dans une fenêtre inférieure ou égale au rayon  $R_i$  défini plus haut.

Une image numérique  $J_{MED}$  telle qu'illustrée par la FIG.1H est construite à l'échelle de l'image  $J_0$  avec tous les pixels sélectionnés comme pixels médians  $\Omega_{im}$  des objets en forme de ruban ou vaisseaux et qui ont été extraits de toutes les images  $J_i$ .

## 7. Pistage des pixels médians pour constituer le squelette des objets

Dans l'image  $J_{MED}$ , les pixels extraits dans l'étape précédente comme pixels médians des objets sont chaînés dans une étape 80 pour construire le squelette des objets, à partir d'un pixel médian de départ, en déterminant des pixels adjacents.

Les pixels médians extraits  $\Omega_{im}$  sont munis de leurs caractéristiques prélevées dans l'image  $J_{MED}$  et dans les images  $J_i$  d'où ils ont été extraits, qui sont :

leur localisation  $x, y$  dans l'image  $J_{MED}$

leur intensité de départ dans l'image  $J_{MED}$

la direction privilégiée  $\psi_h$  qui leur est associée et qui a été déterminée dans l'image lissée  $J_i$ , l'échelle  $\sigma_i$  de l'image lissée  $J_i$  d'où ils ont été extraits.

En référence à la FIG.6, l'image  $J_{MED}$  est balayée de façon conventionnelle. En un pixel médian de départ, on cherche les meilleurs voisins parmi les autres pixels médians pour former le pixel prédécesseur et le pixel

suiveur du squelette.

A cet effet, on prédétermine un angle  $\pm \delta\psi$  de recherche, par exemple  $\pm \pi/8$ , autour de la direction privilégiée  $\psi_h$  et on cherche les meilleurs voisins dans la zone sectorielle ainsi formée entre les droites  $\psi'$  et  $\psi''$  formant autour de  $\psi_h$  des angles  $\pm \delta\psi$ . Dans cette zone sectorielle, on prédétermine une distance  $d$  maximale de recherche, par exemple  $d = 15$  pixels. On cherche alors les pixels prédécesseur et suiveur qui ont l'intensité la plus proche de celle du pixel de départ dans la zone sectorielle et dans la fourchette de distance. En outre, on admet de chaîner non seulement les pixels médians qui ont été extraits d'une même image lissée à une échelle  $\sigma_i$  donnée, mais aussi des pixels médians qui ont été extraits d'autres images lissées aux échelles les plus proches. On prédétermine par exemple que l'on admet comme meilleurs voisins des pixels médians qui ont été extraits dans les images lissées à une ou deux échelles supérieures et inférieures.

Les pixels médians  $\Omega_{IM}$  trouvés comme meilleur prédécesseur et suiveur, aussi appelés adjacents, sont attachés au pixel médian considéré. Puis de proche en proche, on cherche d'une part les meilleurs prédécesseurs et d'autre part les meilleurs suiveurs et on construit ainsi, à partir de l'image numérique  $J_{MED}$ , un chaînage de pixels formant le squelette des objets constitué des pixels médians c'est-à-dire des pixels situés à égal distance des bords des objets. Lorsqu'on ne trouve plus de prédécesseur ou suiveur pour une chaîne donnée, on arrête la chaîne, et on commence une autre chaîne à partir d'un autre pixel médian comme pixel de départ. Il en résulte que les squelettes des différents objets sont extraits indépendamment les uns des autres, comme illustré par l'image  $J_{SK}$  de la FIG.11.

On attribue par exemple, pour les applications ultérieures, des numéros  $q$  d'une suite continue à chaque pixel de chaînes de pixels médians.

## 8. Applications

### 8.1 Reconstruction d'objets dans l'image

Dans cette application, on réalise une opération supplémentaire 80 de reconstruction des objets en forme de ruban en intégrant les surfaces des différents cercles de rayons  $R_i$  liés aux différentes échelles  $\sigma_i$ , ayant pour centres les pixels du squelette, en attribuant à ces surfaces les intensités de ces centres.

On obtient ainsi une image numérique  $J_R$ , comme illustré par la FIG.1J, des objets dont l'intensité est rehaussée puisque l'on a sélectionné comme pixels médians  $\Omega_{IM}$  et ultérieurement comme pixel du squelette, les pixels d'intensité extrême. Cette image peut être soit visualisée, soit enregistrée sur des systèmes appropriés. Un certain nombre de données concernant chaque pixel du squelette sont stockées. Ces données sont :

son numéro  $q$ ,

le rayon  $R_i$  du cercle correspondant à l'échelle de l'image d'où le pixel est extrait.

### 8.2 Elimination d'objets gênants dans l'image

Par la méthode décrite plus haut, les objets sont extraits individuellement puisque les pixels du squelette sont déterminés par la méthode de pistage décrite qui élimine, comme ne faisant pas partie du même objet, les pixels prédécesseur ou suiveur dont la direction privilégiée  $\psi_h$  est trop éloignée de celle des pixels pistés. Ainsi deux objets qui se croisent ne peuvent être détectés comme un seul objet : ils sont détectés comme des objets individuels.

Cet avantage est utilisé pour une opération 81 d'élimination des objets gênants de l'image. Ainsi, il se pose un problème dans les artériogrammes thoraciques pour la recherche de l'emphysème où les côtes sont des objets en forme de ruban qui gênent l'examen des vaisseaux, également en forme de ruban, mais de diamètre différent. Les objets formés par les côtes sont éliminés en extrayant les objets en forme de ruban du diamètre correspondant aux côtes.

### 8.3 Détection des sténoses ou des anévrismes

Dans une autre application, des courbes de variations des rayons  $R_i$  en fonction du numéro "q" du pixel du squelette sont générées par une opération 82 qui permet de détecter facilement une variation abrupte du diamètre de l'objet, comme montré FIG.7.

Sur de telles courbes, on détecte ainsi des rétrécissements abruptes ST qui peuvent correspondre à des sténoses, ou des augmentations abruptes du diamètre de l'objet qui peuvent correspondre à des anévrismes. On est raisonnablement sûr qu'une augmentation de diamètre est relative à un anévrisme sur un objet donné et n'est pas due à un croisement d'objets du fait que les objets sont extraits de manière indépendante.

Cela est différent du résultat d'un procédé de segmentation selon lequel on ne peut pas séparer deux objets qui se croisent ou qui se recouvrent.

## DISPOSITIF A RAYONS X

En référence à la FIG.8, à titre d'exemple, un système de radiographie numérisée comprend une source 1 de rayons X ; une table mobile 2 pour recevoir un patient ; un dispositif intensificateur d'image 3 couplé à un tube vidéo 4, qui fournit des données à un système 5 de traitement numérique d'image comprenant un microprocesseur. Ce dernier comprend plusieurs sorties dont une sortie 6 couplée à un moniteur 7 pour la visualisation de l'image radiographique ou des images d'intensité.

L'image radiographique numérisée peut contenir 512 x 512 ou 1024 x 1024 pixels codés sur 8bits ou 10



bits. Chaque pixel peut être ainsi affecté d'un parmi 256 ou 1024 niveaux d'intensité. Par exemple, les régions sombres ont un niveau d'intensité faible, et les régions claires de l'image ont un niveau d'intensité élevé.

L'image numérisée peut être, obtenue en mode fluoroscopique. L'invention peut trouver son application particulièrement dans le traitement d'images artériographiques.

Le traitement de l'image numérique selon le procédé décrit plus haut est mis en oeuvre dans ses différentes étapes et opérations dans le système 5. Les données sont stockées dans une zone mémoire non représentée et affichées si besoin sur le moniteur 7. Des moyens d'enregistrement non représentés peuvent être en outre utilisés.

### Revendications

1. Procédé de traitement d'une image numérique pour l'extraction automatique d'objets substantiellement en forme de rubans représentés sur un fond, ce procédé incluant une opération de squelettisation des objets comprenant des étapes pour :

- 1) former, à partir de l'image numérique ( $J_0$ ), des images lissées ( $J_i$ ) à plusieurs échelles ( $\sigma_i$ ), et dans chaque image lissée ( $J_i$ ) respectivement :

- 2) extraire des pixels de bord des objets,

- 3) extraire des pixels médians potentiels ( $\Omega_{ip}$ ) associés à une localisation d'un centre ( $\Omega_i$ ) de cercle de rayon ( $R_i$ ) lié à l'échelle ( $\sigma_i$ ) par une constante de proportionnalité ( $k$ ), tangent à des bords en un couple de pixels de bord distincts ( $E_1, E_2$ ), et associés à une mesure de confiance que le centre ( $\Omega_i$ ) du cercle, et les pixels de bord du couple sont substantiellement en alignement,

- 4) extraire des pixels médians  $\Omega_{im}$  par une première sélection des pixels médians potentiels extraits des différentes images lissées, qui ont la mesure de confiance maximale pour une même localisation, et par une deuxième sélection des pixels médians potentiels restants qui ont localement une intensité maximale substantiellement selon la direction d'alignement, et dans l'image numérique ( $J_{MED}$ ) formée des pixels médians extraits,

- 5) pister des pixels médians extraits pour construire des squelettes des objets.

2. Procédé selon la revendication 1, dans lequel l'étape 2) comprend l'extraction d'un pixel comme pixel de bord d'un objet lorsque la valeur du gradient d'intensité associée à ce pixel est localement maximale dans une direction discrétisée ( $\Theta_1 \dots \Theta_M$ ) d'orientation de ce gradient,

l'étape 3) comprend l'extraction d'un pixel

médian potentiel  $\Omega_{ip}$  associé à une localisation ( $x, y$ ) du centre ( $\Omega_i$ ) du cercle s'il existe un couple ( $E_1, E_2$ ) de pixels de bord distincts, substantiellement situés sur le cercle, sur des rayons de tangence coïncidant substantiellement avec des directions discrétisées d'orientation des gradients des pixels de bord du couple, et associé à une mesure de confiance constituée par le produit de la plus petite valeur des gradients d'intensité des pixels de bord du couple par la valeur du sinus du demi-angle entre les directions discrétisées d'orientation des gradients correspondantes, et comprend l'extraction d'autant de pixels médians potentiels associés à une même localisation ( $x, y$ ) qu'il existe de tels couples dans les différentes images lissées ( $J_i$ ).

3. Procédé selon la revendication 2, dans lequel :

l'étape 4) comprend la première sélection d'un pixel médian potentiel parmi plusieurs pixels médians potentiels de même localisation dans les différentes images lissées ( $J_i$ ) comme celui pour lequel le produit constituant la mesure de confiance est maximal, et comprend la deuxième sélection d'un pixel médian parmi des pixels médians potentiels restants comme celui qui présente une intensité maximale considérée sur une direction d'orientation perpendiculaire à la direction discrète ( $\psi_h$ ) d'orientation de la bissectrice de l'angle entre les directions ( $\Theta_j$ ) discrétisées d'orientation des gradients des pixels de bord du couple ( $E_1, E_2$ ) associé à ce pixel médian.

4. Procédé selon la revendication 3, dans lequel :

l'étape 5) comprend, pour le pistage des pixels médians extraits, l'association de chaque pixel médian extrait avec des caractéristiques incluant :

sa localisation dans l'image numérique ( $J_{MED}$ ), son intensité dans l'image numérique ( $J_{MED}$ ), l'échelle ( $\sigma_i$ ) de l'image lissée ( $J_i$ ) d'où il est extrait,

une direction privilégiée ( $\psi_h$ ) constituée par la direction discrète d'orientation de la bissectrice de l'angle entre les directions ( $\Theta_j$ ) discrétisées d'orientation des gradients des deux pixels ( $E_1, E_2$ ) de bord du couple qui lui est associé dans l'image lissée ( $J_i$ ) d'où il est extrait,

et la détermination, à partir d'une localisation d'un pixel médian extrait, d'un pixel médian adjacent défini comme un pixel médian extrait ayant des caractéristiques de distance ( $d$ ), intensité ( $I$ ), échelle ( $\sigma_i$ ), et direction privilégiée ( $\psi_h$ ), dans des fourchettes prédéterminées, et le chaînage de proche en proche de pixels médians adjacents.

5. Procédé selon l'une des revendications 2 à 4, dans lequel :

l'étape 3) comprend la génération d'un cercle de centre ( $\Omega_i$ ) localisé au pixel courant  $P(x,y)$ , et formé de pixels disposés autour du centre à une distance substantiellement égale à la valeur de rayon ( $R_i$ ) proportionnelle à l'échelle ( $\sigma_i$ ) de l'image lissée ( $J_i$ ), ces pixels du cercle étant en outre disposés sur des rayons selon les directions discrétisées ( $\Theta_1 \dots \Theta_M$ ) d'orientation associées aux gradients d'intensité des pixels de bord, et comprend le passage de ce cercle sur l'image lissée, la recherche d'un premier pixel de bord ( $E_1$ ) coïncidant substantiellement avec un pixel du cercle, et ayant une direction discrète ( $\Theta_{E1}$ ) d'orientation de gradient coïncidant substantiellement avec le rayon correspondant du cercle, et, si ce premier pixel ( $E_1$ ) de bord est trouvé, la recherche d'un second pixel ( $E_2$ ) de bord coïncidant substantiellement avec un pixel du cercle distinct ayant une direction ( $\Theta_{E2}$ ) discrète d'orientation du gradient coïncidant substantiellement avec le rayon correspondant du cercle, pour former un couple ( $E_1, E_2$ ) de pixels de bord associé au pixel centre ( $\Omega_i$ ) formant un pixel médian potentiel ( $\Omega_{ip}$ ).

6. Procédé selon l'une des revendications 2 à 5, comprenant dans l'étape 2) d'extraction des pixels de bord, la détermination des orientations des gradients d'intensité, la discrétisation de ces orientations selon une pluralité de directions ( $\Theta_1$  à  $\Theta_M$ ) angulairement réparties de  $\pi/M$  en  $\pi/M$  dans le plan de l'image lissée à l'échelle considérée ( $\sigma_i$ ) et l'application d'un critère pour l'extraction des pixels de bord constitué par la condition qu'un pixel est détecté comme pixel de bord, et ultérieurement extrait, si la valeur du gradient est maximale considérée localement selon cette direction discrète déterminée.

7. Procédé selon la revendication 6, comprenant dans l'étape 4) de seconde sélection des pixels médians, la détermination d'une direction d'orientation discrétisée de la bissectrice formant une direction privilégiée ( $\psi_h$ ) associée au pixel médian potentiel ( $\Omega_{ip}$ ), le balayage de l'image lissée considérée perpendiculairement à cette direction privilégiée, et la sélection d'un pixel médian d'intensité extrême selon cette direction dans une fenêtre de largeur inférieure ou égale au rayon ( $R_i$ ) du cercle.

8. Procédé selon l'une des revendications 1 à 7, comprenant en outre une étape de reconstruction des objets en forme de ruban en intégrant les surfaces de cercles de différents rayons ( $R_i$ ) liés aux échelles ( $\sigma_i$ ) ayant pour centres les pixels du squelette, en attribuant à ces surfaces les intensités de ces centres.

9. Procédé selon l'une des revendications 1 à 8, comprenant en outre une étape de détermination des variations de diamètres des objets en forme de ruban en examinant les variations du rayon ( $R_i$ ) en fonction d'un numéro ( $q$ ) d'une suite attribué à chaque pixel consécutif du squelette.

10. Procédé selon l'une des revendications 1 à 9, incluant une étape d'extraction du fond pratiquée sur les images lissées, avant l'étape d'extraction des pixels de bords, comprenant :

une sous-étape de passage, sur les pixels de l'image lissée, d'un lot de  $P$  filtres régulièrement angulairement orientés de  $\pi/P$  en  $\pi/P$ , qui chacun détermine une moyenne d'intensité de pixels situés de part et d'autre du pixel courant, à une distance ( $D_i$ ) supérieure au rayon ( $R_i$ ) des vaisseaux dans ladite image lissée, et qui attribue cette moyenne au pixel courant, une sous-étape de formation d'une image du fond ( $J_{IBG}$ ) où chaque pixel se voit attribuer la valeur d'intensité la plus basse parmi les intensités déterminées par les filtres du lot, une sous-étape de soustraction du fond dans l'image lissée.

11. Dispositif pour système médical, pour le traitement d'images médicales numériques représentant des objets en forme de rubans sur un fond, comprenant un système d'acquisition d'une image numérique, un système de traitement d'image ayant accès aux données de l'image numérique et à un système d'affichage des images acquises et les images traitées, dispositif dans lequel le système de traitement d'image comprend un microprocesseur pour mettre en oeuvre un procédé selon l'une des revendications 1 à 10.

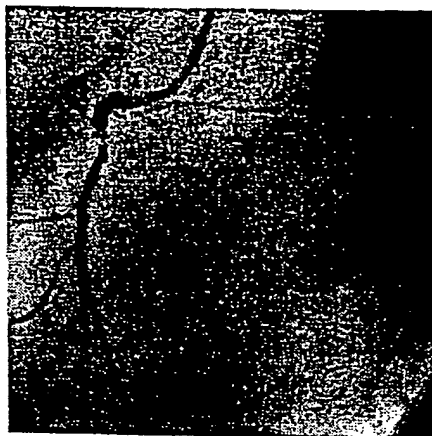


FIG. 1A

$J_0$

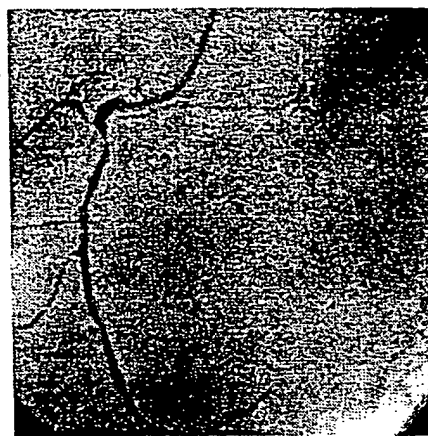


FIG. 1B

$J_{00}$

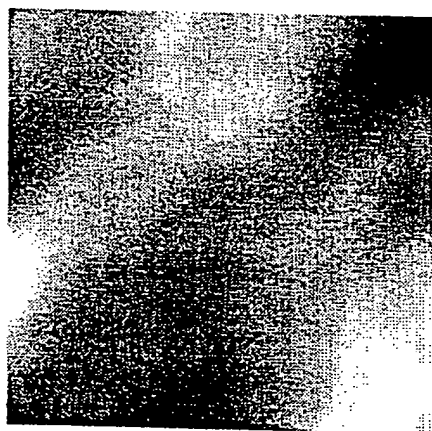


FIG. 1C

$J_i$



FIG. 1D

$J_{iB6}$

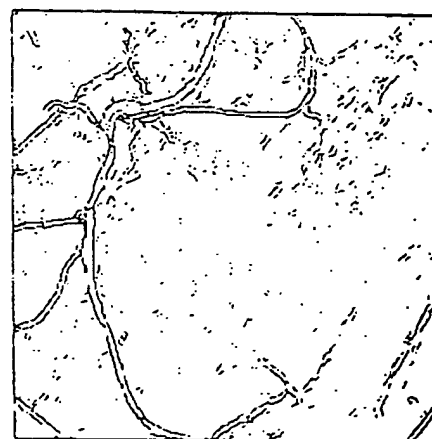


FIG. 1E

$J_p$

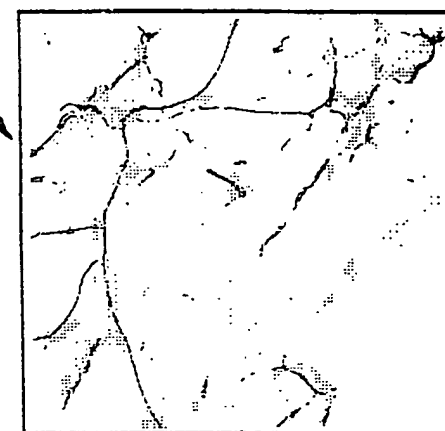


FIG. 1F

$K_i$

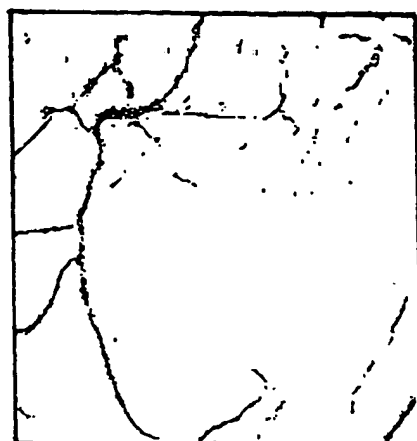


FIG. 1G

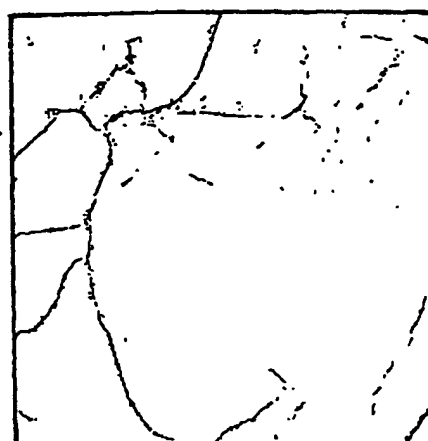


FIG. 1H

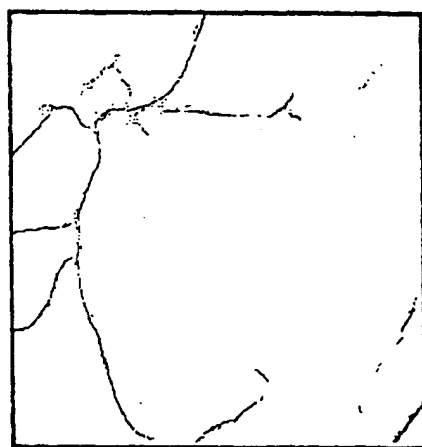


FIG. 1I

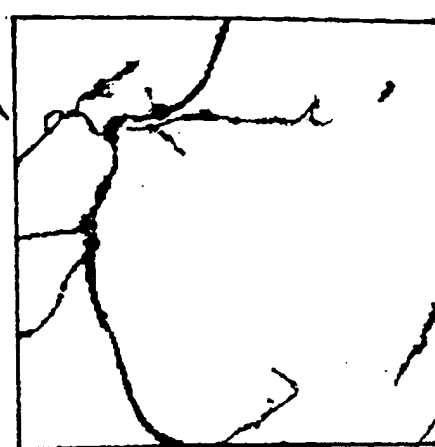


FIG. 1J

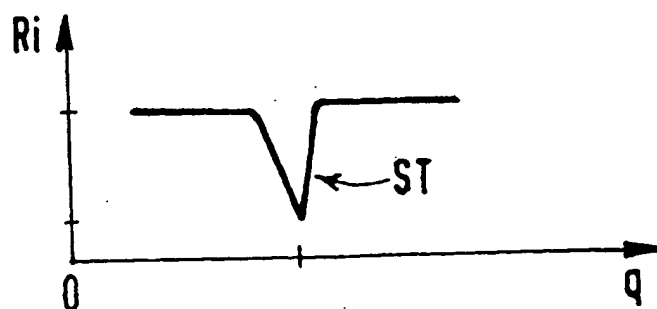


FIG. 7

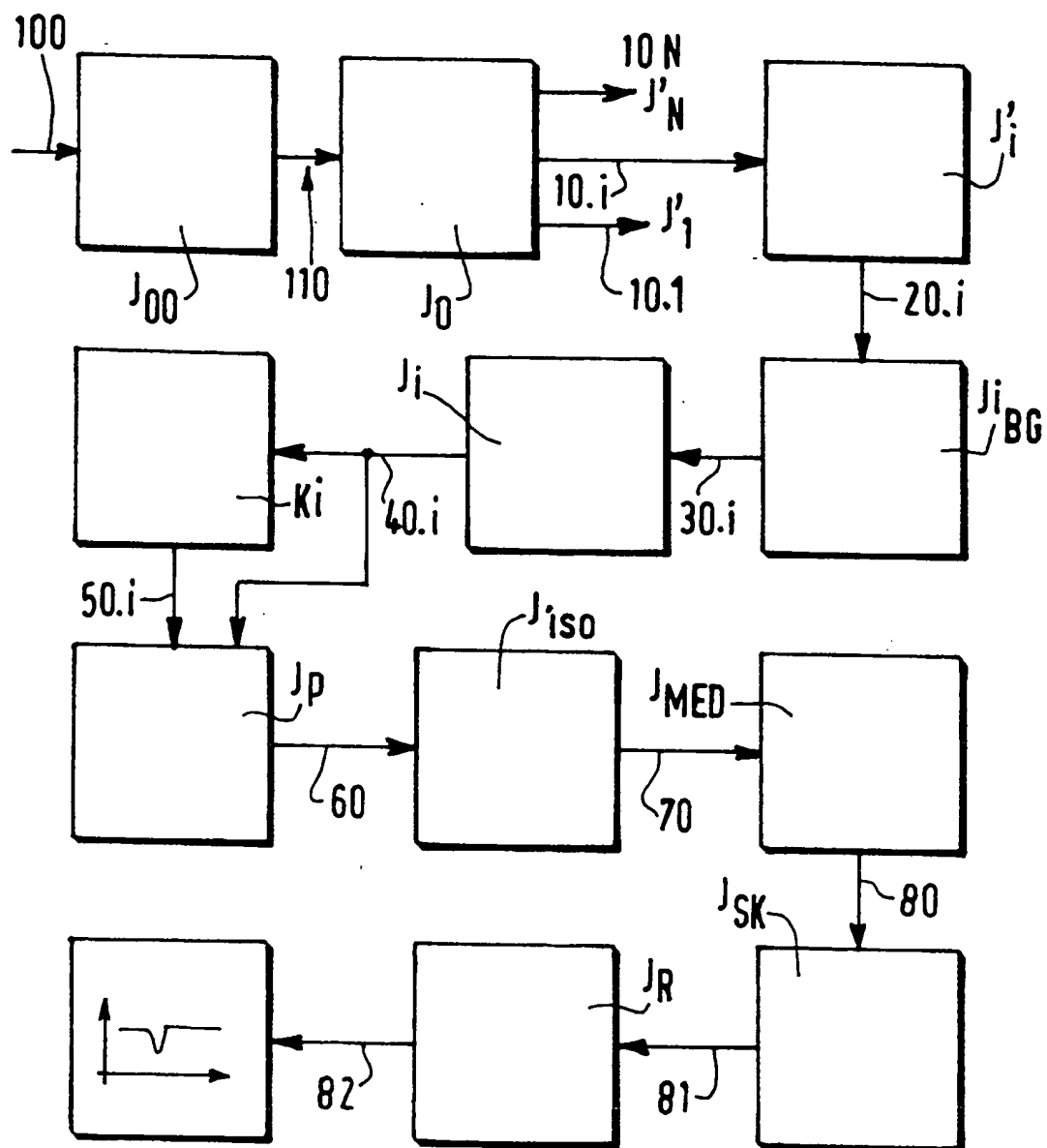


FIG. 2

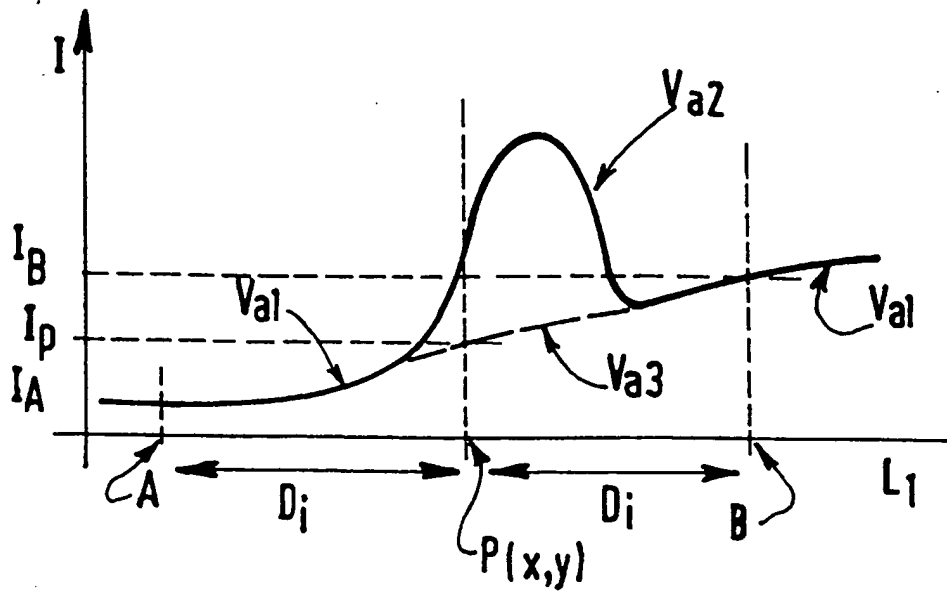


FIG. 3A

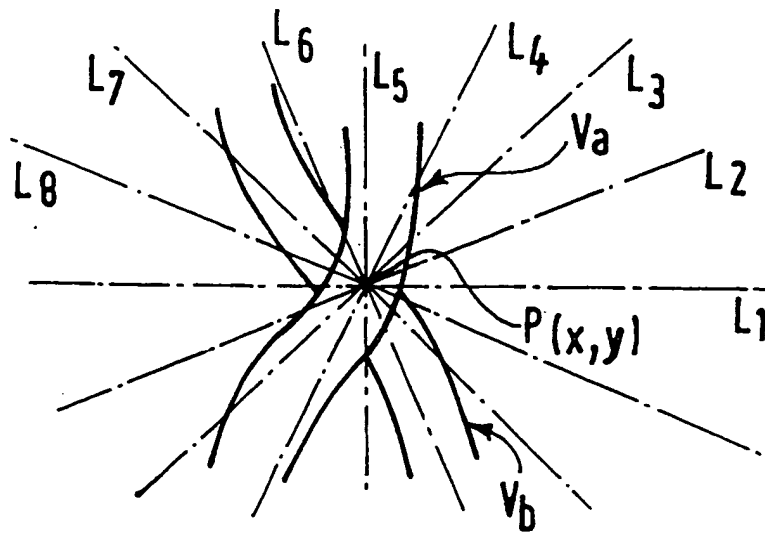
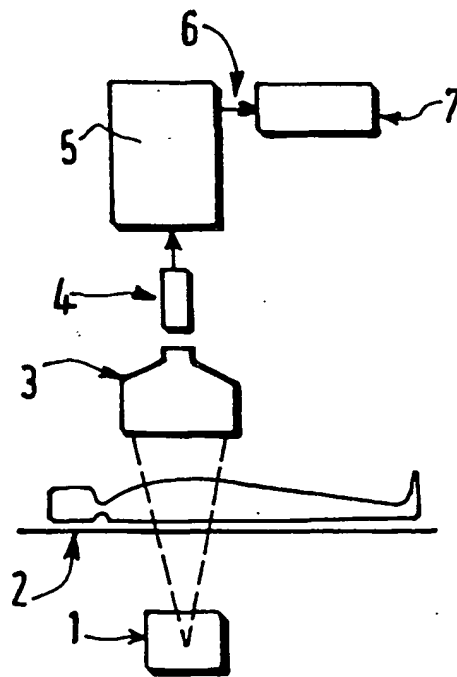
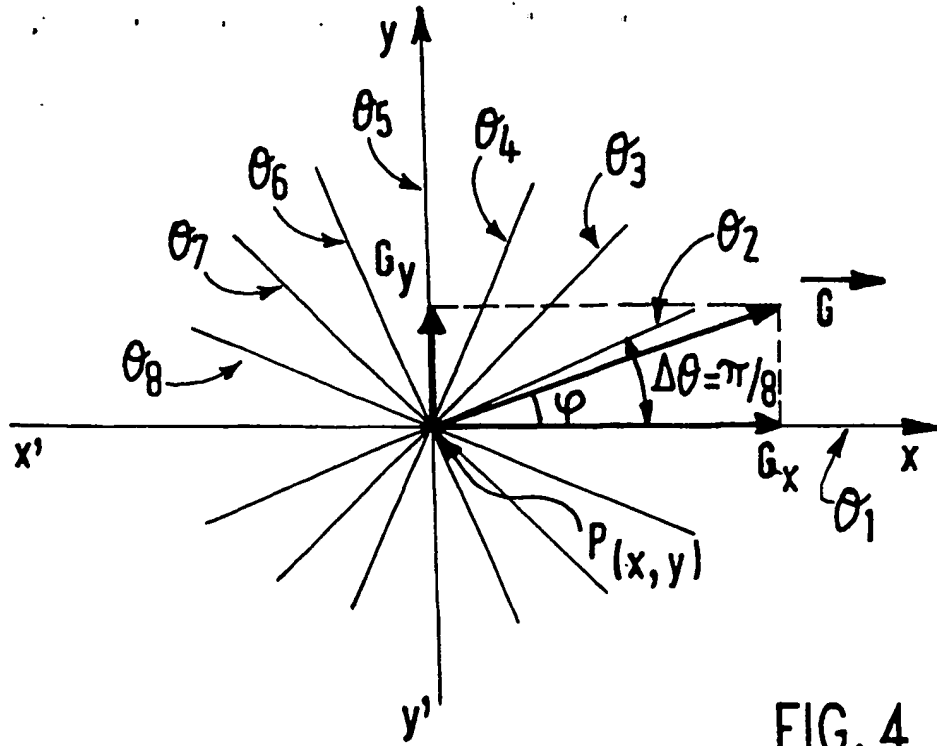


FIG. 3B



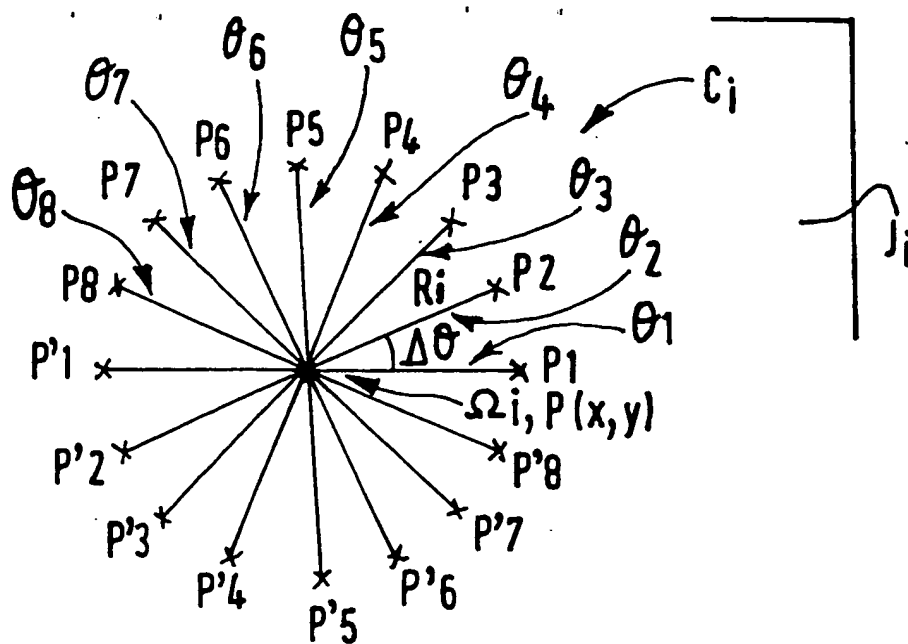


FIG. 5A

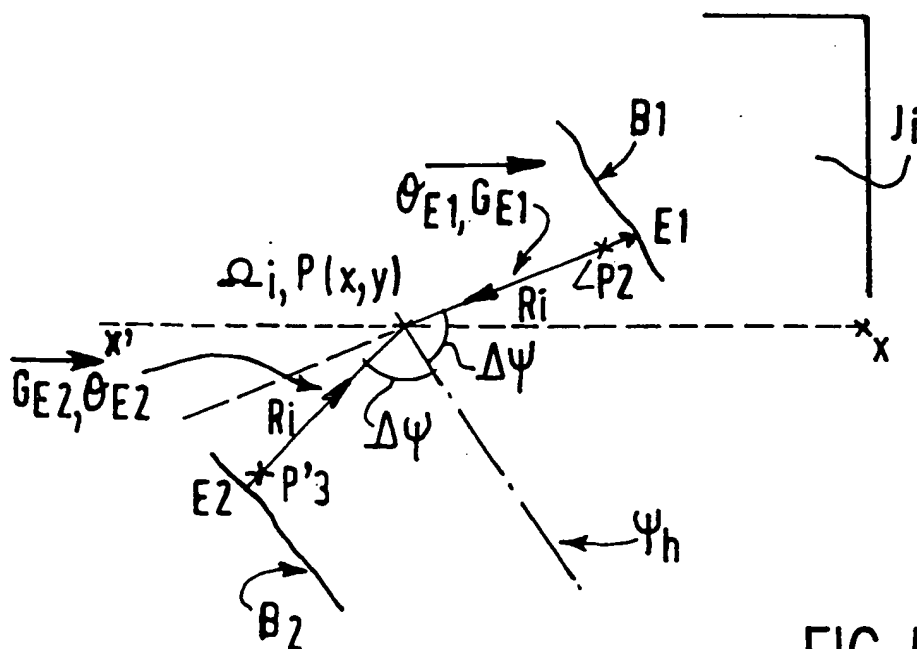
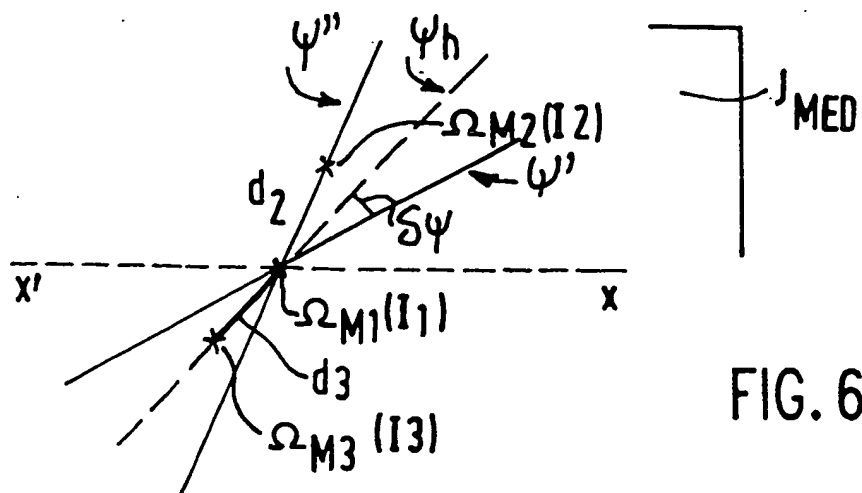
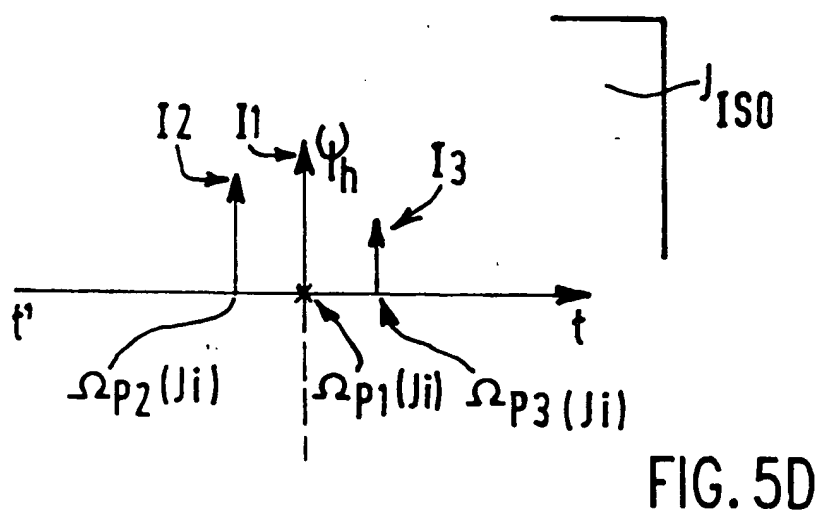
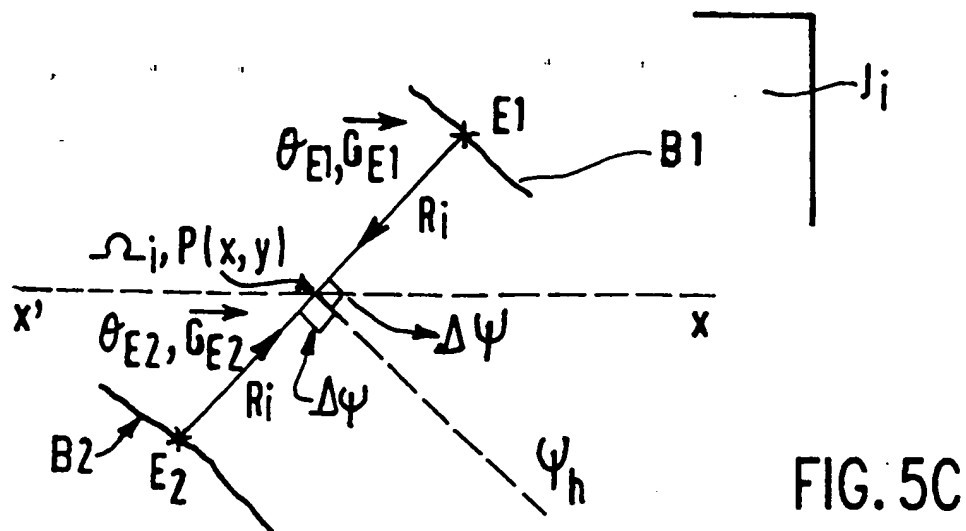


FIG. 5B







Office européen  
des brevets

# RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

Numéro de la demande

EP 97 20 3086

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int.C1.6)
Y	US 5 539 838 A (SHIMURA KAZUO) 23 juillet 1996	1	G06T5/00 G06T5/30
A	* abrégé * * colonne 14, ligne 53 - colonne 16, ligne 3; figures 6,7 *	2-11	
Y	OGNIEWICZ R L: "SKELETON-SPACE: A MULTISCALE SHAPE DESCRIPTION COMBINING REGION AND BOUNDARY INFORMATION" PROCEEDINGS OF THE COMPUTER SOCIETY CONFERENCE ON COMPUTER VISION A PATTERN RECOGNITION, SEATTLE, JUNE 21 - 23, 1994, 21 juin 1994, INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, pages 746-751, XP000515926 * abrégé * * page 748, alinéa 5 *	1	
A	FR 2 623 642 A (THOMSON RECH) 26 mai 1989 * abrégé * * page 4, ligne 12 - ligne 30 * * page 7, ligne 10 - ligne 35 *	1-11	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.C1.6) G06T
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche LA HAYE		Date d'achèvement de la recherche 24 février 1998	Examineur Gonzalez Ordenez, O
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant	

EPO FORM 1503 03 82 (P4/C02)